- ベクトル制御、PM センサレスベクトル制御の速度制御選択時、LX 信号にて予備励磁を行った場合の制動動作をゼロ速制御にするか、サーボロックにするかを選択します。LX 信号 ON にて予備励磁動作が有効になります。

Pr.802 設定値	制動動作	内　容
0（初期値）	ゼロ速制御	負荷がかかっていても、モータの軸が回らないように 0r/min を保とうとします。ただし、外力に負けて軸が動いた場合は、元の位置には戻りません。
1	サーボロック	負荷がかかっても、モータの軸の位置を維持しようとします。外力に負けて軸がうごいても外力が無くなった後に元の位置に戻ります。

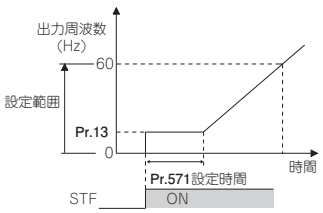
- ベクトル制御、PM センサレスベクトル制御時は **Pr.10、Pr.11** でゼロ速制御またはサーボロック制御（**Pr.802** により選択）に移行する周波数と動作時間を設定します。また、ベクトル制御時は **Pr.10** の初期値が自動的に 0.5Hz に切り換わります。

始動周波数と始動時ホールド機能

V/F　磁束　センサレス　ベクトル

Pr.	GROUP	名称	Pr.	GROUP	名称
13	F102	始動周波数	571	F103	始動時ホールド時間

始動時の周波数を設定したり、設定した始動周波数を一定時間保持することができます。
始動トルクが必要な場合や始動時のモータ駆動をスムーズにしたい場合に設定します。



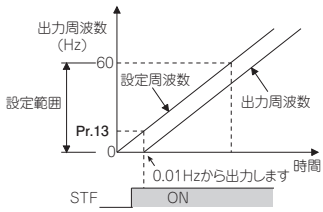
モータ始動時最低回転周波数と始動時ホールド機能

PM

Pr.	GROUP	名称	Pr.	GROUP	名称
13	F102	始動周波数	571	F103	始動時ホールド時間

PM モータが始動を開始する設定周波数を設定することができます。

- アナログ入力による周波数設定をする場合などに、ノイズやオフセットずれの影響をなくすため、低速の不感帯を設定できます。
- 低速域高トルクモード有効（**Pr.788** ＝ “9999”）の場合は、始動信号を ON 後に **Pr.571** 設定時間だけ 0.01Hz を保持させることができます。

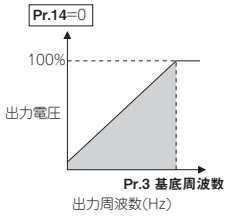


用途に合った V/F パターン

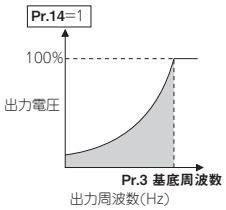
V/F

Pr.	GROUP	名称
14	G003	適用負荷選択

用途や負荷特性にあった最適な出力特性（V/F 特性）を選択することができます。V/F 制御時のみ有効です。

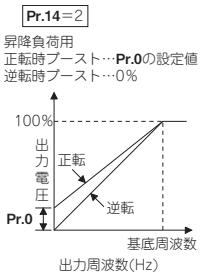


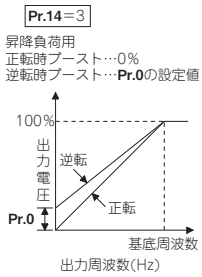
- 定トルク負荷用途
（設定値 “0” 、初期値）
基底周波数以下で出力周波数に対し、出力電圧が直線的に変化します。
コンベアや台車、ロール駆動などのように回転速度が変化しても負荷トルクが一定である負荷を駆動する場合に設定します。



- 低減トルク負荷用途 （設定値 “1”）
基底周波数以下で出力周波数に対し、出力電圧が 2 乗カーブで変化します。
ファン・ポンプのように負荷トルクが回転速度の 2 乗に比例して変化する負荷を駆動する場合に設定します。

- 昇降負荷用途 （設定値 “2、3”）
正転時力行負荷、逆転時回生負荷と固定しているような昇降負荷の場合、 “2” を設定します。
正転時は、**Pr.0 トルクブースト**が有効となり、逆転時は、自動的にトルクブーストが “0%” となります。
カウンタウェイト方式のように荷重によって逆転時力行、正転時回生負荷となる場合は、 “3” を設定します。





- 適用負荷選択を端子で切換える（設定値 “4、5”）
RT 信号または、X17 信号で定トルク負荷用と昇降用を切換えることができます。

Pr.14 設定値	RT(X17) 信号	出力特性
4	ON	定トルク負荷用（設定値 “0” と同一）
	OFF	昇降用　逆転時ブースト 0%（設定値 “2” と同一）
5	ON	定トルク負荷用（設定値 “0” と同一）
	OFF	昇降用　正転時ブースト 0%（設定値 “3” と同一）

JOG 運転

Pr.	GROUP	名称	Pr.	GROUP	名称
15	D200	JOG 周波数	16	F002	JOG 加減速時間

JOG 運転用の周波数と加減速時間が設定できます。外部、PU どちらからも JOG 運転可能です。
コンベアの位置合わせや試運転などに利用できます。